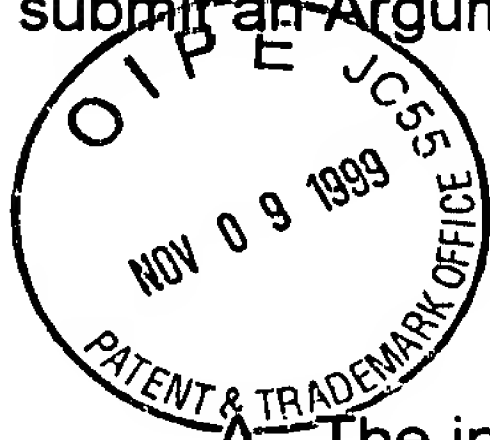


NOTICE OF REASONS FOR REJECTION

This application should be rejected due to the following reasons. Please submit an Argument within three months from the transmittal of this notice, if any.



REASON

A. The invention pertaining to the following claims of this application may be not patentable according to Article 29 (2) of the Patent Law, as the invention could easily have been made prior to the filing of the patent application by a person having ordinary skill in the art to which the invention pertains, on the basis of an invention which was described in a publication distributed in Japan or in a foreign country prior to the filing of the patent application.

NOTE

* As for claims 1 and 2 (see Cited Reference 1)...

Defining four motion vectors to one macro block is deemed as a known technology, because the instant invention defined in claims 1 and 2 can be easily made by those skilled in the art, by dividing the macro block shown in FIG. 1A of Reference 1 into four.

* As for claim 3 (see Cited reference. 1)...

In the case of defining a plurality of motion vectors to one macro block, it is sufficient to continuously predicts all the motion vector in one macro block, regardless of a prediction order. Determining the order of prediction to the motion vectors is nothing but a detail in designing, which can be properly selected by a person having ordinary skill in the art. That is, predicting the motion vectors in the order of upper-left, lower-left, lower-right and upper-right subblocks can be easily made from the order of prediction illustrated in FIGs. 7A and 7B of the Reference 1.

[List of Cited References]

1. JP Patent Publication No. Hei 2-226985

B. The contents of the claims do not comply with the requirements according to Article 36 (6)(1) of the Patent Law, in the following aspects.

Note

The detailed description of the instant invention, for example, FIG. 2, describes that in the case of having four motion vectors in one macro block, prediction is performed in the order of subblocks 221, 223, 224 and 222 in a macro block 22, without mention about correlation between, for example, the subblocks 221 and 222. However, claim 1 says that "predicting motion vectors of macro blocks each having four motion vectors continuously in a predetermined sequence to have correlation in prediction of the four motion vectors. Also, an example shown in FIG. 2 illustrates correlation between, for example, the subblocks 221 and 222.

Therefore, the invention defined in claims 1 and 2 are not described in the detailed description of the present invention.

Search Report

· Field of the Search	IPC(6th edition)	H04N7/24-7/68
	Name of DB	JICST(JOIS)

· Cited References

JP Patent Publication No. Hei 5-115061
JP Patent Publication No. Hei 6-153181
JP Patent Publication No. Hei 7-30896
JP Patent Publication No. Hei 8-79767
JP Patent Publication No. Hei 8-251601
JP Patent Publication No. Hei 9-51540
JP Patent Publication No. Hei 9-154141
JP Patent Publication No. Hei 9-187016
JP Patent Publication No. Hei 10-136369
JP Patent Publication No. Hei 10-136374

ALP-5872

拒絶理由通知書

特許出願の番号	平成 1 0 年 特許願 第 3 4 2 1 9 3 号
起案日	平成 1 1 年 8 月 2 日
特許庁審査官	畑中 高行 9 4 6 8 5 P 0 0
特許出願人代理人	志賀 正武 (外 1 名) 殿
適用条文	第 2 9 条第 2 項、第 3 6 条

この出願は、次の理由によって拒絶をすべきものである。これについて意見があれば、この通知書の発送の日から 3 か月以内に意見書を提出されたい。

理 由

A. この出願の下記の請求項に係る発明は、その出願前日本国内又は外国において頒布された下記の刊行物に記載された発明に基いて、その出願前にその発明の属する技術の分野における通常の知識を有する者が容易に発明をすることができたものであるから、特許法第 2 9 条第 2 項の規定により特許を受けることができない。

記 (引用文献等については引用文献等一覧参照)

I. 請求項 1、2 に係る発明について 引用文献 1

備考

一つのマクロブロックに四つの動きベクトルを設定することは、周知技術であるから、引用文献 1 の第 7 図 (A) に記載されたマクロブロックの分割を四つとして、本願の請求項 1、2 に係る発明を構成することは、当業者が容易に想到し得るものと認められる。

続葉有

続 葉

II. 請求項3に係る発明について 引用文献1

備考

一つのマクロブロックに複数の動きベクトルを設定する場合の動きベクトルの予測の仕方は、当該一つのマクロブロック内の全ての動きベクトルが連続して予測されればよく、どのような順番にするかは当業者が適宜選択し得る設計的事項に過ぎないから、引用文献1の図7(A)(B)の順番に代えて、左側上方、左側下方、右側下方、右側上方とすることに何ら困難性は認められない。

引 用 文 献 等 一 覧

1. 特開平2-226985号公報

B. この出願は、特許請求の範囲の記載が下記の点で、特許法第36条第6項第1号に規定する要件を満たしていない。

記

発明の詳細な説明には、一つのマクロブロックが四つの動きベクトルを有する場合、例えば、図2のマクロブロック22では、小ブロック221、223、224、222の順に予測を行っており、例えば、小ブロック221と222との間の相関関係については何ら記載されていない。しかし、請求項1には、「一つのマクロブロックが四つの動きベクトルを有する場合は前記四つの動きベクトルに対する予測が互いに相関関係を有するように前記四つの動きベクトルを所定の順番をもって連続して予測する」と記載しており、上記発明の詳細な説明における図2の例で、例えば小ブロック221と222との間にも相関関係が有るように記載されている。

よって、請求項1及び2に係る発明は、発明の詳細な説明に記載したものではない。

この拒絶理由通知書中で指摘した請求項以外の請求項に係る発明については、現時点では、拒絶の理由を発見しない。拒絶の理由を新たに発見された場合には拒絶の理由が通知される。

先行技術文献調査結果の記録

・調査した分野 I P C 第 6 版 H 0 4 N 7 / 2 4 - 7 / 6 8

続葉有

続 葉

DB名 J I C S T (J O I S)

・ 先行技術文献 特開平5-115061号公報
特開平6-153181号公報
特開平7-30896号公報
特開平8-79767号公報
特開平8-251601号公報
特開平9-51540号公報
特開平9-154141号公報
特開平9-187016号公報
特開平10-136369号公報
特開平10-136374号公報

この先行技術文献調査結果の記録は、拒絶理由を構成するものではない。